

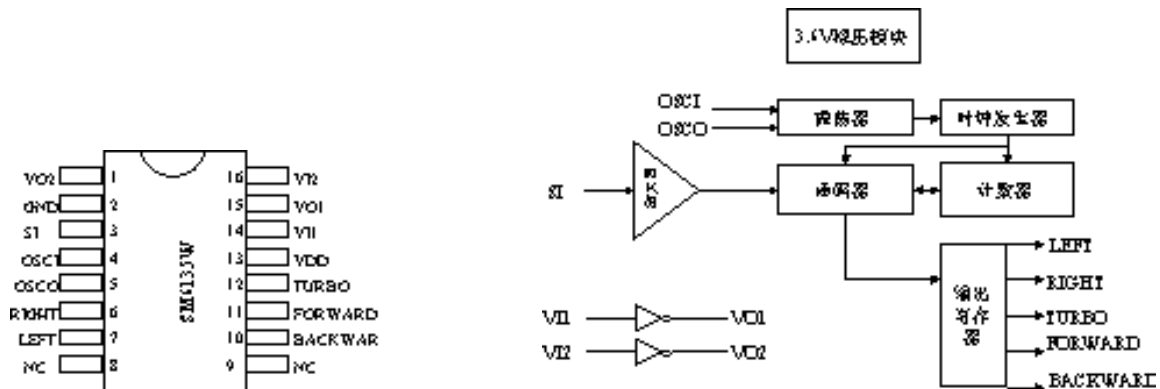
## 特点

- 宽电压范围：2.4V~12.0V
- 超强的驱动能力
- 所需外部元件极少

## 概述

SM6135W 是专为遥控车设计的大规模集成电路。有 5 个控制键控制遥控车的运动，它们分别是：前进、后退、向右、向左和加速这 5 个功能。芯片自建 3.6V 稳压模块。

芯片管脚及内部框图如下



## 管脚说明

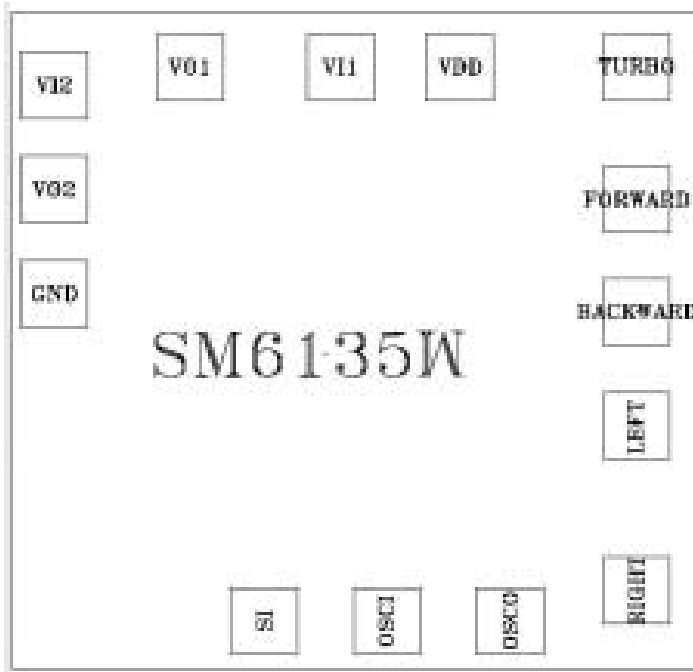
| 管脚 | 名称       | 功能解释      |
|----|----------|-----------|
| 1  | VO2      | 非门 2 输出脚。 |
| 2  | GND      | 电源地。      |
| 3  | SI       | 编码信号输入脚。  |
| 4  | OSC1     | 振荡输入脚。    |
| 5  | OSCO     | 振荡输出脚。    |
| 6  | RIGHT    | 右转向输出脚。   |
| 7  | LEFT     | 左转向输出脚。   |
| 8  | NC       | 空脚        |
| 9  | NC       | 空脚        |
| 10 | BACKWARD | 后退输出脚。    |
| 11 | FORWARD  | 前进输出脚。    |
| 12 | TURBO    | 加速输出脚。    |
| 13 | VDD      | 电源。       |
| 14 | VI1      | 非门 1 输入脚。 |
| 15 | VO1      | 非门 1 输出脚。 |
| 16 | VI2      | 非门 2 输入脚。 |

# 电性能指标

SM6135W (VDD=4.0V, FOSC=128KHZ, T=25° C)

| 项目       | 符号  | 最小值  | 典型值  | 最大值  |
|----------|-----|------|------|------|
| 工作电压     | VDD | 2.4V | 9V   | 12V  |
| 工作电流     | IDD |      | 1mA  |      |
| 输出驱动电流   | IDR |      | 10mA |      |
| 频率允许偏差范围 | FT  | -20% |      | +20% |
| 稳压电压     | FW  | 3.6V |      | 4.2V |

# PAD 图和座标



| 管脚       | X      | Y      |
|----------|--------|--------|
| VDD      | 630.10 | 822.70 |
| V11      | 468.80 | 822.65 |
| V01      | 265.75 | 822.65 |
| V12      | 82.50  | 797.50 |
| V02      | 82.30  | 656.80 |
| GND      | 82.40  | 516.00 |
| SI       | 365.85 | 72.85  |
| OSCI     | 529.90 | 72.25  |
| OSC0     | 697.30 | 73.10  |
| RIGHT    | 867.55 | 114.25 |
| LEFT     | 866.20 | 335.20 |
| BACKWARD | 868.95 | 491.50 |
| FORWARD  | 868.50 | 642.65 |
| TURBO    | 867.60 | 823.40 |

应用图:

